【公報種別】特許法第１７条の２の規定による補正の掲載
【部門区分】第２部門第５区分
【発行日】平成28年12月22日(2016.12.22)

【公表番号】特表2016-503363(P2016-503363A)
【公表日】平成28年2月4日(2016.2.4)
【年通号数】公開・登録公報2016-008
【出願番号】特願2015-539960(P2015-539960)
【国際特許分類】
*Ｂ６２Ｄ　55/06　　(2006.01)*
【ＦＩ】
Ｂ６２Ｄ　55/06

【手続補正書】
【提出日】平成28年10月31日(2016.10.31)
【手続補正１】
【補正対象書類名】特許請求の範囲
【補正対象項目名】全文
【補正方法】変更
【補正の内容】
【特許請求の範囲】
【請求項１】
蛇状ロボットクローラであって、
第１駆動サブシステムと、
第２駆動サブシステムと、
前記第１及び第２駆動サブシステムを連結する多自由度のリンクサブシステムと、
前記第１駆動サブシステム、前記第２駆動サブシステム及び前記リンクサブシステムのうちの１つの近くに支持された非専用の高性能制御デバイスであって、当該ロボットクローラ内で操作機能性を開始させて制御するように高性能機能性を提供する、高性能制御デバイスと、
前記高性能制御デバイスと当該蛇状ロボットクローラとの間を機能的に連結する通信サブシステムであって、前記高性能制御デバイスによる前記第１駆動サブシステム、前記第２駆動サブシステム及び前記リンクサブシステムのうちの少なくとも１つの制御を容易にする、通信サブシステムと、
を備えることを特徴とする蛇状ロボットクローラ。
【請求項２】
前記高性能制御デバイスが、携帯電話デバイス、無線ネットワークデバイス、ブルートゥース（登録商標）デバイス及びこれらの組合せからなるグループから選択された部材であることを特徴とする請求項１に記載の蛇状ロボットクローラ。
【請求項３】
前記高性能制御デバイスが、スマートフォンであることを特徴とする請求項１に記載の蛇状ロボットクローラ。
【請求項４】
前記高性能制御デバイスが、前記第１駆動サブシステム、前記第２駆動サブシステム及び前記リンクサブシステムを独立して制御するように操作可能であることを特徴とする請求項１に記載の蛇状ロボットクローラ。
【請求項５】
前記通信サブシステムが、電気的連結、光学的連結、無線連結、ブルートゥース連結及びこれらの組合せからなるグループから選択された通信媒体を有することを特徴とする請求項１に記載の蛇状ロボットクローラ。

【請求項６】
前記高性能制御デバイスが、当該クローラへの無線通信、当該クローラの外部への無線通信、ＧＰＳデータ、加速度計データ、振動検出、ユーザインタフェース、カメラ及び／または動画機能性、音声入力、音声出力、センサ処理、ナビゲーション、制御並びにこれらの組合せからなるグループから選択された機能性を当該蛇状ロボットクローラに付与することを特徴とする請求項１に記載の蛇状ロボットクローラ。
【請求項７】
前記高性能制御デバイスが、一体型デジタルカメラをさらに有することを特徴とする請求項１に記載の蛇状ロボットクローラ。
【請求項８】
前記デジタルカメラに光学的に連結されたレンズをさらに備え、
前記レンズが、前記デジタルカメラの焦点軸方向を曲げるように操作可能であることを特徴とする請求項７に記載の蛇状ロボットクローラ。
【請求項９】
前記レンズが、前記デジタルカメラの前記焦点軸方向を回転させるように操作可能であることを特徴とする請求項８に記載の蛇状ロボットクローラ。
【請求項１０】
前記高性能制御デバイスが、前記第１駆動サブシステム及び前記第２駆動サブシステムのうちの一方の近くに支持されていることを特徴とする請求項１に記載の蛇状ロボットクローラ。
【請求項１１】
当該蛇状ロボットクローラに連結された少なくとも１つの外部データ収集デバイスをさらに備えることを特徴とする請求項１に記載の蛇状ロボットクローラ。
【請求項１２】
少なくとも１つの前記外部データ収集デバイスが、前記通信サブシステムを介して、前記高性能制御デバイスと連動するように操作可能であることを特徴とする請求項１１に記載の蛇状ロボットクローラ。
【請求項１３】
蛇状ロボットクローラであって、
第１駆動サブシステムと、
第２駆動サブシステムと、
前記第１及び第２駆動サブシステムを連結する多自由度のリンクサブシステムと、
前記第１駆動サブシステム、前記第２駆動サブシステム及び前記リンクサブシステムのうちの１つの近くに支持された取付体であって、当該ロボットクローラ内で操作機能性を開始させて制御するように高性能機能性を提供する非専用の高性能制御デバイスを受けて取外し可能に支持するように操作可能である、取付体と、
接続すると当該蛇状ロボットクローラと前記高性能制御デバイスとの間を機能的に連結する通信サブシステムであって、前記高性能制御デバイスによる前記第１駆動サブシステム、前記第２駆動サブシステム及び前記リンクサブシステムのうちの少なくとも１つの制御を容易にする、通信サブシステムと、
を備えることを特徴とする蛇状ロボットクローラ。
【請求項１４】
前記取付体が、前記高性能制御デバイスと連動するように構成され、
前記高性能制御デバイスが、携帯電話デバイス、無線ネットワークデバイス、ブルートゥースデバイス及びこれらの組合せからなるグループから選択された部材であることを特徴とする請求項１３に記載の蛇状ロボットクローラ。
【請求項１５】
前記取付体が、スマートフォンと連動するように構成されていることを特徴とする請求項１３に記載された蛇状ロボットクローラ。
【請求項１６】

請求項１に記載された蛇状ロボットクローラと、
前記蛇状ロボットクローラの前記高性能制御デバイスと無線通信するように操作可能である高性能制御通信デバイスと、
を備えることを特徴とする蛇状ロボットクローラシステム。
【請求項１７】
無線通信することが、前記蛇状ロボットクローラの前記高性能制御デバイスに制御指示を送信することを含むことを特徴とする請求項１６に記載の蛇状ロボットクローラシステム。
【請求項１８】
無線通信することが、前記蛇状ロボットクローラの前記高性能制御デバイスから通信信号を受信することを含むことを特徴とする請求項１６に記載の蛇状ロボットクローラシステム。
【請求項１９】
前記通信信号が、位置データ、加速度データ、外部センサデータ、診断データ、動画データ及び音声データのうちの少なくとも１つを含むことを特徴とする請求項１８に記載の蛇状ロボットクローラシステム。
【請求項２０】
前記高性能制御通信デバイス及び前記蛇状ロボットクローラの前記高性能制御デバイスが、セルラーネットワークを渡って通信するように操作可能であることを特徴とする請求項１６に記載の蛇状ロボットクローラシステム。